

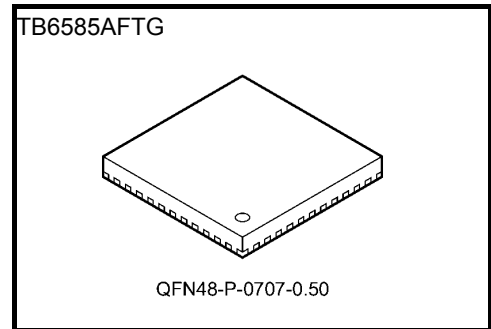
東芝 Bi-CMOS 集積回路 シリコン モノリシック

TB6585AFTG

正弦波 PWM 制御 3 相ブラシレスモータドライバ

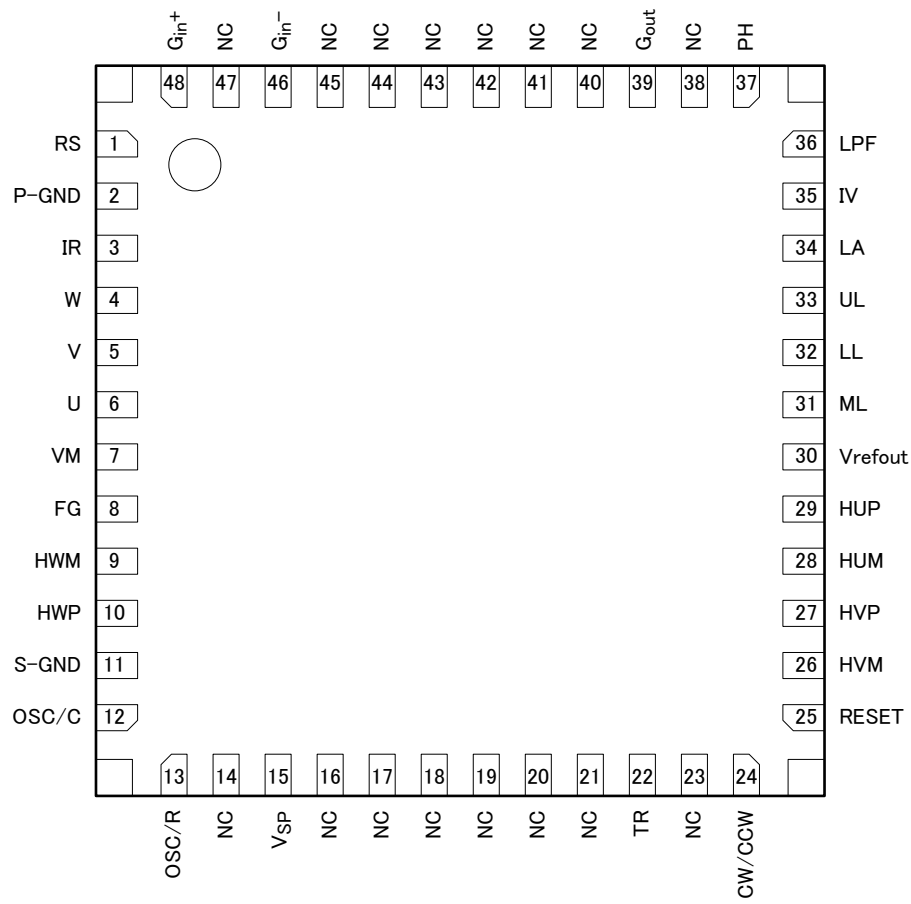
特 長

- 正弦波 PWM 駆動方式
- 三角波生成回路内蔵
- ホールアンプ内蔵 (ホール素子に対応)
- 進み角制御機能
- 電流制限入力端子 ($V_{RS} = 0.5 \text{ V}$ (標準))
- 回転パルス出力 (3 pulse/電気角 360°)
- 動作電源電圧範囲: $V_M = 4.5 \sim 42 \text{ V}$
- 基準電源出力: $V_{refout} = 4.4 \text{ V}$ (標準)、 20 mA (最大)
- 出力電流: $I_{OUT} = 1.8 \text{ A}$ (最大)、 1.2 A (標準)
- 出力 R_{on} (Pch + Nch) = 0.7Ω (標準)



質量: QFN48-P-0707-0.50: 0.15 g (標準)

ピン配置図



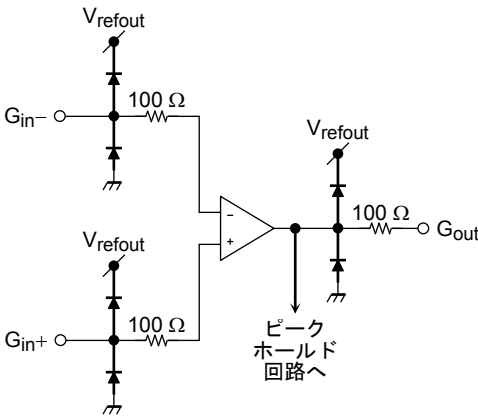
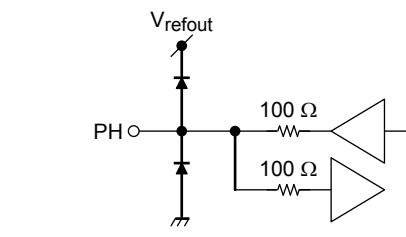
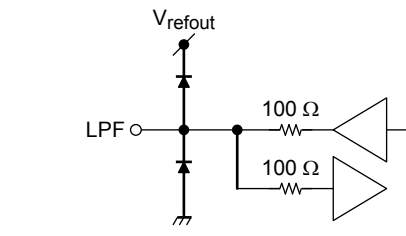
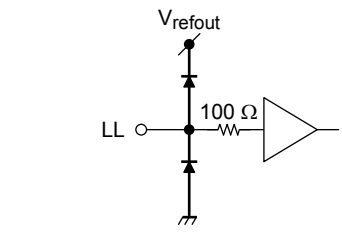
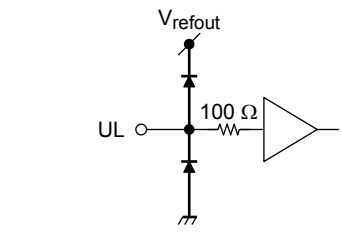
端子説明

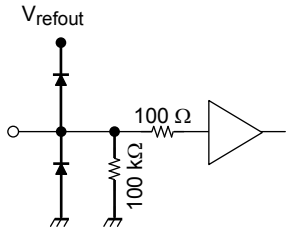
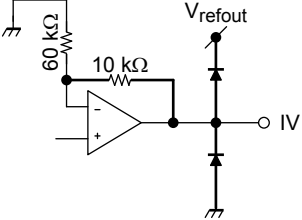
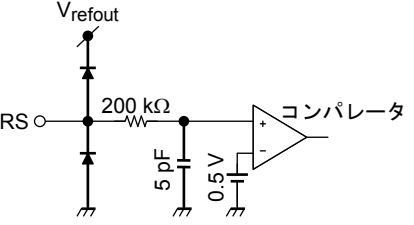
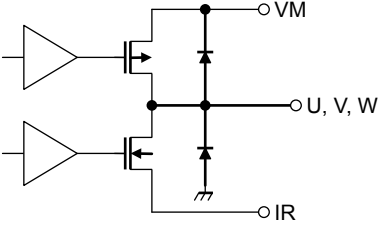
端子番号	名称	端子説明
7	VM	モータ用電源 (VM = 4.5~42 V)
8	FG	回転数パルス出力 (3 パルス/電気角)
9	HWM	W 相ホール入力-
10	HWP	W 相ホール入力+
11	S-GND	シグナルグランド
12	OSC/C	PWM 発振用のコンデンサ接続
13	OSC/R	PWM 発振用の抵抗接続
15	V _{SP}	速度制御入力
22	TR	ロック保護時間設定
24	CW/CCW	回転方向切り替え
25	RESET	リセット、出力をオフ
26	HVM	V 相ホール入力-
27	HVP	V 相ホール入力+
28	HUM	U 相ホール入力-
29	HUP	U 相ホール入力+
30	Vrefout	基準電源出力 (Vrefout = 4.4 V (標準), Irefout = 20 mA (最大)), 内部発振止めコンデンサ接続端子
31	ML	ロック保護復帰方法切り替え端子
32	LL	進角下側リミット
33	UL	進角上側リミット
34	LA	進角制御端子 (自動進角時は、レベル確認端子)
35	IV	出力電流の電圧変換出力
36	LPF	フィルタ用コンデンサ接続
37	PH	ピークホールド用コンデンサ抵抗接続
39	G _{out}	シャント電圧増幅結果
46	G _{in-}	増幅抵抗接続
48	G _{in+}	シャント電圧入力
1	RS	過電流保護入力 (0.5 V 以上で出力オフ)
2	P-GND	パワーグランド
3	IR	出力シャント抵抗接続
4	W	W 相出力
5	V	V 相出力
6	U	U 相出力
14, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 23, 38, 40, 41, 42, 43, 44, 45, 47	N.C	ノンコネクション

入出力等価回路

等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

端子説明	名称	入出力信号	入出力内部回路
位置信号入力	HUP HUM HVP HVM HWP HWM	アナログ ヒステリシス $\pm 8 \text{ mV}$ (標準)	
速度制御入力	V _{SP}	アナログ 入力範囲 $0 \sim V_{\text{refout}}$	
回転方向切り替え入力 L: 正転 (CW) H: 逆転 (CCW)	CW/CCW	デジタル L: 0.8 V (最大) H: 2.0 V (最小) ヒステリシス 200 mV (標準)	
リセット入力 L: モータ駆動 H: Reset	RESET	デジタル L: 0.8 V (最大) H: 2.0 V (最小) ヒステリシス 200 mV (標準) Reset 時: 出力オフ。 内部カウンタは動作。	
進み角設定入力 0 V: 0° 3.0 V: 29° (5 bit AD)	LA	外部より進角固定する場合 LL = GND, UL = V _{refout} に接続し、LA 端子に設定電位を入力 入力範囲 $0 \sim 4.4 \text{ V}$ (V_{refout}) 3.0 V 以上の入力電圧は、29°でクリップされます。 自動進角設定時は、LA 端子をオープンとしてください。この時 LA 端子は、進角幅の確認用となります。	

端子説明	名称	入出力信号	入出力内部回路
増幅率設定入力 (進み角設定部)	G _{in-} G _{in+} G _{out}	非反転増幅アンプ 25dB max G _{out} 出力電圧 Low: GND High: V _{refout} - 0.4 V	
ピークホールド (進み角設定部)	PH	ピークホールド用コンデンサと放電用抵抗を接続 100 kΩ/0.1 μF	
ローパスフィルタ (進み角設定部)	LPF	RC ローパスフィルタ用コンデンサを接続 抵抗は内蔵 R = 100 kΩ (標準) 0.1 μF	
進み角下限リミット	LL	進み角の下限をクリップ LL = 0 V ~ 4.4 V (V _{refout}) LL > UL の場合、LL 値で進角 LA が固定となります	
進み上限リミット	UL	進み角の上限をクリップ UL = 0 V ~ 4.4 V (V _{refout}) LL > UL の場合、LL 値で進角 LA が固定となります	

端子説明	名称	入出力信号	入出力内部回路
ロック保護復帰方法 切り替え端子 L: 電源 Reset 復帰 H: 自動復帰	ML	デジタル L: 0.8 V (最大) H: 2.0 V (最小)	
出力電流電圧変換出力	IV	アナログ IV = 0.5 V ~ 3.5 V (±2 mA (最大)) Gain = 1.2 (標準)	
電流制限入力	RS	アナログ デジタルフィルタ 1 μs (標準) 0.5 V 以上でゲートブロック保護 (キャリヤ周期で解除)	
U, V, W 相出力	U V W	モータ駆動出力 I _{OUT} = 1.2 A (標準) 1.8 A (最大)	

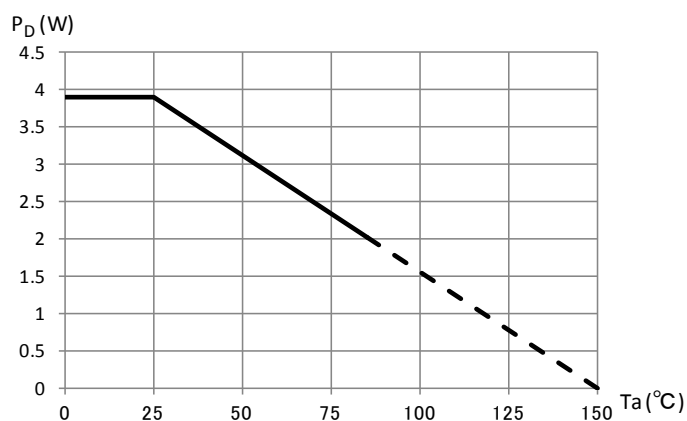
絶対最大定格 ($T_a = 25^\circ\text{C}$)

項 目	記 号	定 格	単 位
電 源 電 圧	VM	45	V
入 力 電 圧	V_{IN}	4.7	V
出 力 電 流	I_{OUT}	1.8 (注 1)	A
消 費 電 力	P_D	3.9 (注 2)	W
動 作 温 度	T_{opr}	-30~85	°C
保 存 温 度	T_{stg}	-55~150	

注 1: 出力電流は周囲温度、ヒートシンクにより制限される場合があります。
接合部温度 ($T_{jmax} = 150^\circ\text{C}$) を超えないように設計を行ってください。

注 2: 基板実装時 (100 mm × 100 mm × t1.5 mm, 2 層基板)

パッケージの許容損失



基板実装時 (100 mm × 100 mm × t1.5 mm, 2 層基板) $R_{th(j-a)} = 32^\circ\text{C/W}$

動作範囲 ($T_a = 25^\circ\text{C}$)

項 目	記 号	最小	標準	最大	単 位
電 源 電 圧	VM	4.5	24	42	V
周 波 数 帯 域 幅	FOSC	4	5	6	MHz

電氣的特性 (T_a = 25°C, V_M = 24 V)

項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位	
電源電流	I _M	ブリドライブ電流 + 制御電流、 I _{refout} = 0 mA	—	7	14	mA	
入力電流	I _{in} (1)	V _{in} = 4.4 V LA	—	22	40	μA	
	I _{in} (2)	V _{in} = 4.4 V VSP	—	30	60		
	I _{in} (3)	V _{in} = 4.4 V RESET, ML, CW/CCW	—	44	80		
ホールアンブレ	同相入力電圧範囲	V _{CMRH}	1.5	—	3.5	V	
	入力振幅範囲	V _H	50	—	—	mVpp	
	入力ヒステリシス	V _{hysH}	(注)	±4	±8	±12	mV
	入力電流	I _{inH}	V _{CMRH} = 2.5 V, 1 相	-1	—	1	μA
入力電圧	V _{in}	High	CW/CCW, RESET, ML	2.0	—	V _{refout} + 0.2	V
		Low		0	—	0.8	
	V _{in} Hys	CW/CCW, RESET, ML	—	0.2	—		
	V _{SP} (4.4)	変調波 max	V _{refout} - 0.2	—	V _{refout} + 0.2		
	V _{SP} (0.5)	通電 OFF → モータ動作開始	0.3	0.5	0.7		
出力オン抵抗	R _{ON} (H+L)	I _{OUT} = 1.2 A U, V, W	—	0.7	1.0	Ω	
V _{refout} 出力電圧	V _{refout}	I _{refout} = 20 mA V _{refout}	4.0	4.4	4.8	V	
FG出力電圧	V _{FG} (H)	I _{OUT} = 1 mA FG	V _{refout} - 1.0	V _{refout} - 0.2	—	V	
	V _{FG} (L)	I _{OUT} = -1 mA FG	—	0.2	1.0		
出力リーク電流	I _L (H)	V _{OUT} = 0 V	—	0	1	μA	
	I _L (L)	V _{OUT} = 24 V	—	0	1		
電流検出	V _{RS}	RS	0.46	0.5	0.54	V	
入力遅延	T _{RS}	RS → 出力オフ	—	2.0	—	μs	
進角部ゲイン設定アンブレ	AMP _{OUT}	G _{OUT} 出力電流、I _{OUT} = 5 mA, G _{IN} = 0.2 V G _{IN} , G _{OUT} : Gain = 12 (11 kΩ/1 kΩ)	2.25	2.3	—	V	
	AMP _{OFS}	G _{IN} , G _{OUT} 11 kΩ/1 kΩ	—	-40	—	mV	
進角部リミット設定誤差	ΔL	LL = 0.7 V	-20	—	20	mV	
	ΔU	UL = 2.0 V	-30	—	30		
進角部 PH 出力電流	PH _{OUT} (0 mA)	PH出力電流、I _{OUT} = 0 mA, G _{OUT} = 2.4 V	2.35	2.4	2.45	V	
	PH _{OUT} (5 mA)	PH出力電流、I _{OUT} = 5 mA, G _{OUT} = 2.4 V	—	1.9	—		
進角補正	T _{LA} (0)	LA = 0 V or Open, Hall IN = 100 Hz	—	0	—	°	
	T _{LA} (1.5)	LA = 1.5 V, Hall IN = 100 Hz	—	15	—		
	T _{LA} (3)	LA = 3 V, Hall IN = 100 Hz	—	29	—		
モータロック自動復帰	T _{ML} (ON)	ロック検知時間 TR = 180 pF	—	500	—	ms	
	T _{ML} (OFF)	出力オフ期間 ML = High TR = 180 pF	—	500	—		
	F _{TR}	発振周波数 TR = 180 pF	1.5	2.0	2.5		kHz
VM電源監視	VM (H)	出力動作開始点	3.8	4.0	4.2	V	
	VM (L)	出力非動作点	3.3	3.5	3.7		
	V _H	入力ヒステリシス幅	—	0.5	—		
PWM発振周波数	FC (5M)	OSC/C = 150 pF OSC/R = 16 kΩ	18	20	22	kHz	
過熱保護	TSD	(注)	150	165	180	°C	
	TSD _{hys}	復帰ヒステリシス	—	15	—		

注: 出荷テストは実施していません。

動作説明

1. 基本動作

始動時は、位置検出信号から矩形波駆動の通電信号にて駆動します。位置検出信号が $f = 2.5 \text{ Hz}$ 以上の回転数に達すると、位置検出信号からロータ位置を推定して変調波を発生し、この変調波と三角波を比較して正弦波 PWM 信号を生成し駆動します。

始動～2.5 Hz: 矩形波駆動 (120°通電)

$$f = f_{\text{osc}} / (2^{13} \times 41 \times 6)$$

2.5 Hz～ : 正弦波 PWM 駆動 (180°通電)

$f_{\text{osc}} = 5 \text{ MHz}$ の場合、約 2.5 Hz となります。

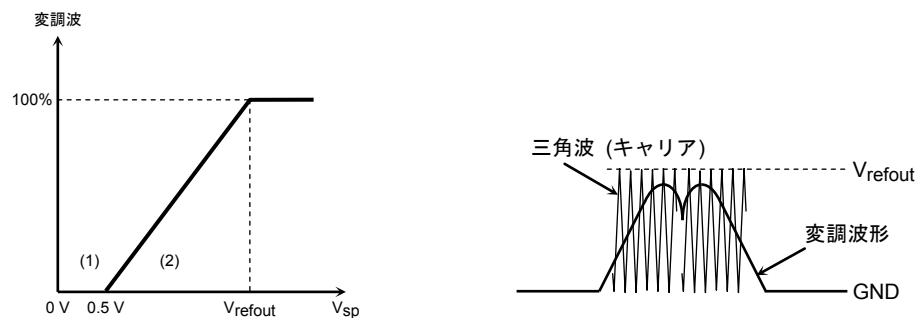
2. Vsp 電圧指令入力

(1) 電圧指令入力: $0 \text{ V} < V_{\text{SP}} \leq 0.5 \text{ V}$ 時

駆動出力をオフします。(モータ停止)

(2) 電圧指令入力: $V_{\text{SP}} > 0.5 \text{ V}$ 時

$f_{\text{osc}} = 5 \text{ MHz}$ の場合、ホール信号が 2.5 Hz までは矩形波駆動し、2.5 Hz 以上で正弦波駆動します。



注: 変調波形が最大となる V_{refout} 電圧を 100%としております。

3. キャリヤ周波数設定

PWM 信号生成に必要な三角波の周期 (キャリア周期) を設定します。

キャリア周期: $f_c = f_{\text{osc}} / 252 \text{ (Hz)}$

$f_{\text{osc}} = \text{基準クロック (CR 発振周波数)}$

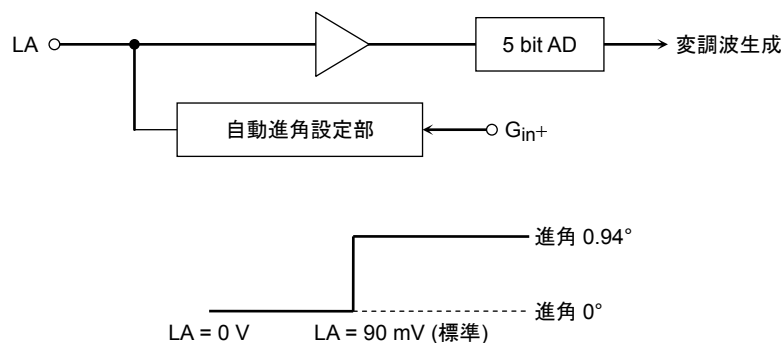
例: $f_{\text{osc}} = 5 \text{ MHz}$ の場合 $f_c = 19.8 \text{ kHz}$

4. 進み角補正機能

誘導電圧 (ホール信号) に対するモータ駆動出力を $0 \sim 29^\circ$ の範囲で進み角を補正します。

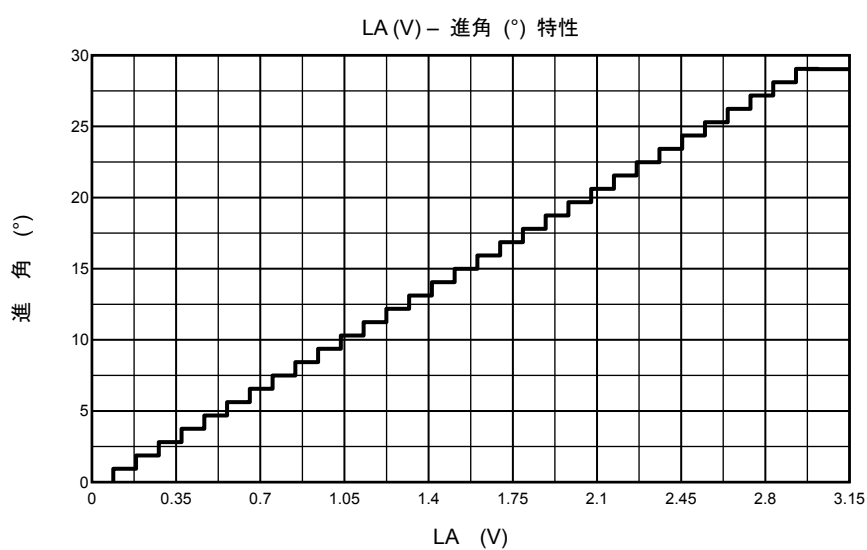
進み角設定は、LA 端子に直接電位を印可し補正する方法とモータ電流を利用して補正することが可能です。

<LA 端子ブロック図>

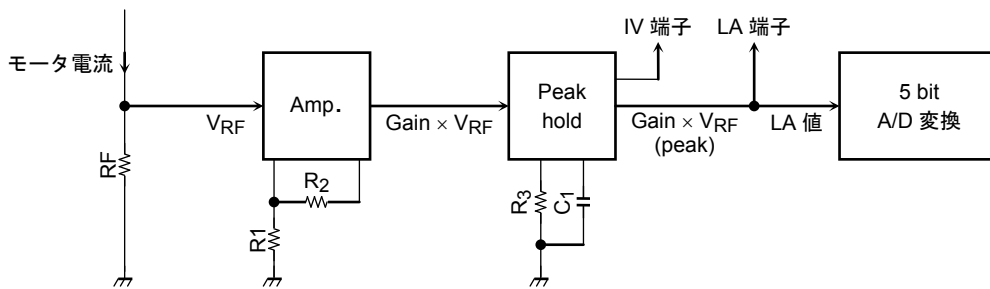


<LA-進角の標準特性イメージ>

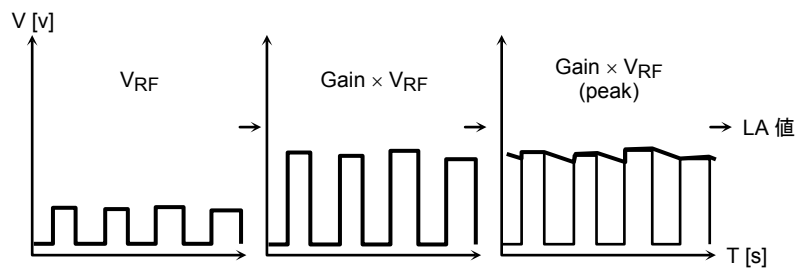
段数	LA (V)	進角 (°)	段数	LA (V)	進角 (°)
1	0.00	0.00	17	1.50	15
2	0.09	0.94	18	1.59	15.94
3	0.19	1.88	19	1.69	16.88
4	0.28	2.81	20	1.78	17.81
5	0.38	3.75	21	1.88	18.75
6	0.47	4.69	22	1.97	19.69
7	0.56	5.63	23	2.06	20.63
8	0.66	6.56	24	2.16	21.56
9	0.75	7.5	25	2.25	22.50
10	0.84	8.44	26	2.34	23.44
11	0.94	9.38	27	2.44	24.38
12	1.03	10.31	28	2.53	25.31
13	1.13	11.25	29	2.63	26.25
14	1.22	12.19	30	2.72	27.19
15	1.31	13.13	31	2.81	28.13
16	1.41	14.06	32	2.91	29.06



<自動進み角補正動作回路イメージ>

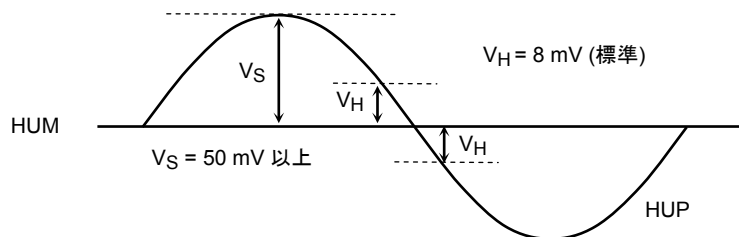


*: Gain = (R1 + R2) / R1, R3 = 100 kΩ, C1 = 0.1 μF



5. 位置検出 (ホール入力)

同相電圧範囲は、VCMRH = 1.5~3.5 V となります。また、入力ヒステリシスは、VH = 8 mV (標準) です。



*: 50mVpp 以上あれば、ホールアンプは動作しますが、各相間の 60°時間幅を安定させるため、出来る限り振幅を広げてください。(推奨:200mVpp 以上)

6. 回転パルス出力 (FG 出力)

ホール信号に基づいた回転パルス (3 パルス/電気角) を出力します。

例: 8 極モータの場合の FG パルス数は、12 パルス/回転 (12ppr) となります。

7. 逆回転検出機能

モータの回転方向を検出し、120°通電、180°通電を制御します。電気角 360°ごとの検出となります。

CW/CCW 端子	実際のモータ回転方向	通電方式
Low (CW 時)	CW (正転)	180°通電
	CCW (逆転)	120°通電
High (CCW 時)	CW (正転)	120°通電
	CCW (逆転)	180°通電

注: 180°通電の場合も、ホール信号が 2.5 Hz 以下では 120°通電となります。

8. 各種保護機能

(1)電流制限保護 (RS 端子)

直流リンク電流が内部の基準電圧を超えた場合に、出力をオフします。電流制限保護の解除はキャリヤ周波数ごとに解除されます。基準電圧 = 0.5 V (標準)

(2)外部 RESET 保護 (RESET 端子)

入力信号レベルが、High で出力をオフし、Low または Open で再始動します。
外部より異常を検出し、RES 端子に入力します。

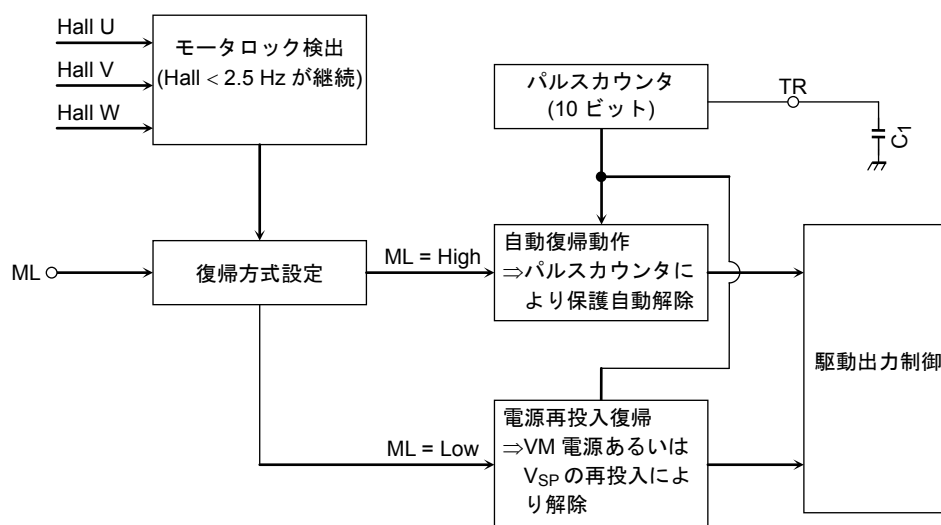
(3)内蔵保護

・位置検出信号異常保護

位置検出信号が H・H・H または、L・L・L になった場合は、出力をオフし、それ以外の場合キャリヤ周期で再始動します。

・モータロック検出保護

180°通電に切り替わる設定において、始動時の 120°通電から 180°通電に切り替わらない場合、モータがロックしたと判断して出力をオフします。復帰は、自動復帰と電源の ON/OFF による復帰が選択できます。



<検出、停止期間の設定について>

検出する期間および出力を停止する期間は外付けのコンデンサ (C₁) で設定することが可能です (検知期間と停止期間は同時間となります)。

$$\text{設定時間 } T = \frac{C_1 \times V_{th}}{I} \times 1024(\text{s}) \quad I = 0.72 \mu\text{A}, V_{th} = 2 \text{ V}$$

例: C₁ = 180 pF 時 T ≈ 500 ms (標準) となります。

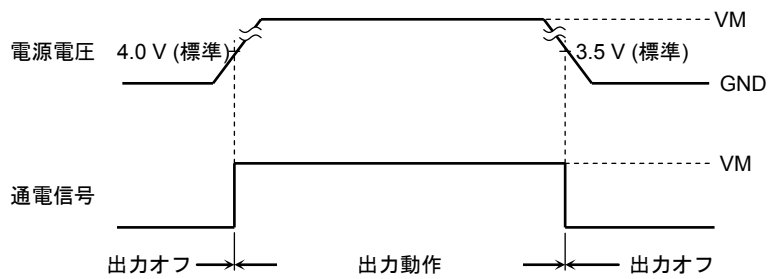
<自動復帰 (ML = High)>

ホール信号が、2.5 Hz 以下で 500 ms (標準) 継続した場合、500 ms (標準) の駆動期間と 500 ms (標準) の停止期間の間欠動作を繰り返します。ホール信号が 2.5 Hz 以上となり 180°通電に切り替わると解除します。

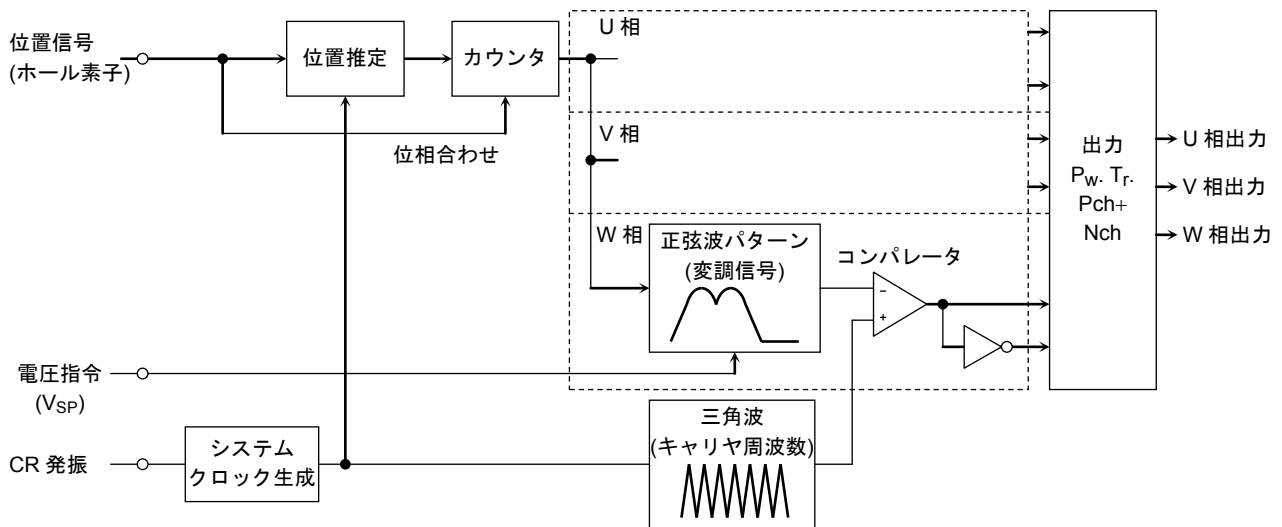
<電源再投入復帰 (ML = Open or low)>

ホール信号が、2.5 Hz 以下で 500 ms (標準) 継続した場合、出力を停止します。復帰は電源の再投入で復帰します。その際、VM = 3.5 V (標準) 以下まで下げてください。また、V_{sp} の再投入でも復帰します。その際、V_{sp} を 0.5 V(標準)以下まで下げてください。

- 低電源電圧保護 (VM 電源監視)
VM 電源 ON/OFF 時における、動作電圧範囲外においては、通電信号出力をオフとします。

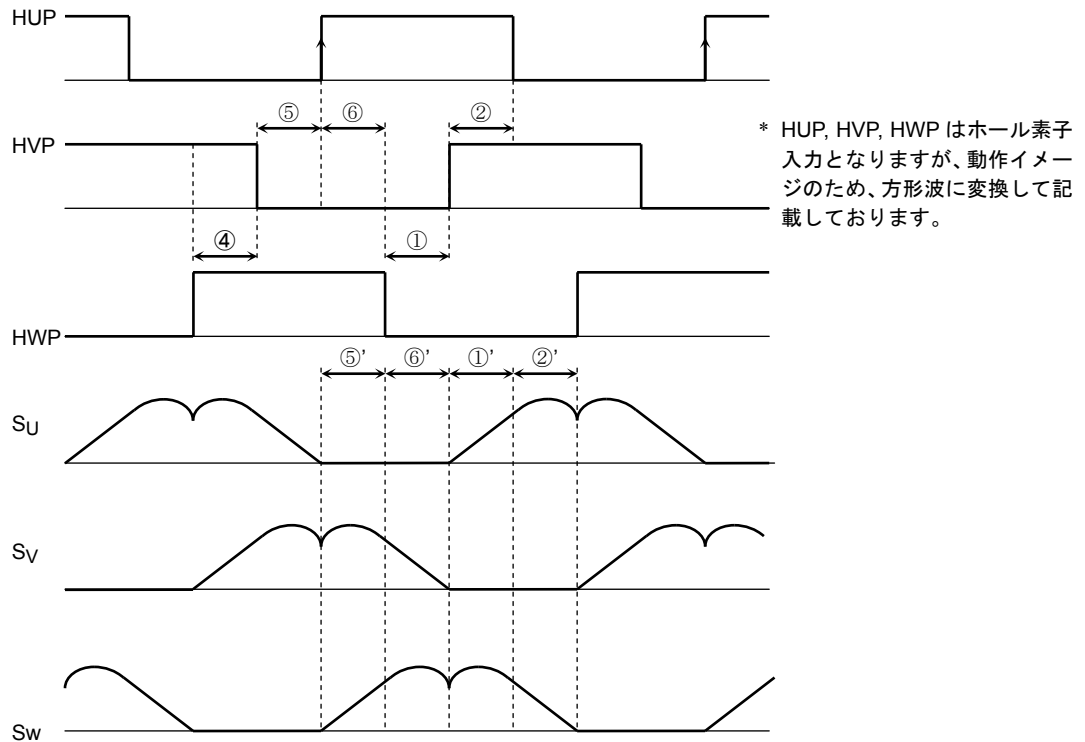


動作フロー

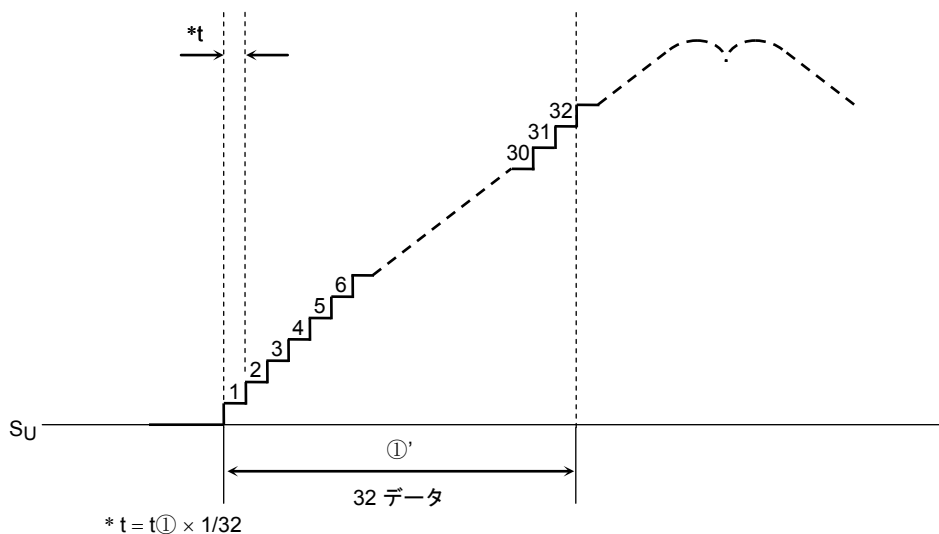


<正弦波パターン生成方法>

ホール信号から変調波形を作り、この変調波形を三角波と比較して正弦波 PWM 信号を生成します。
 3 つのホール信号のアップエッジ (ダウンエッジ) から次のダウンエッジ (アップエッジ) までの時間 (電気角: 60°) をカウントし、この時間を変調波形の次の 60°位相分のデータとして使用しています。
 変調波形の 60°位相分は 32 データからなっており、その 1 データ分の時間幅は、1 つ前の 60°位相分の時間幅の 1/32 であり、この幅で変調波形は進みます。(CW/CCW = Low 時の動作イメージ)

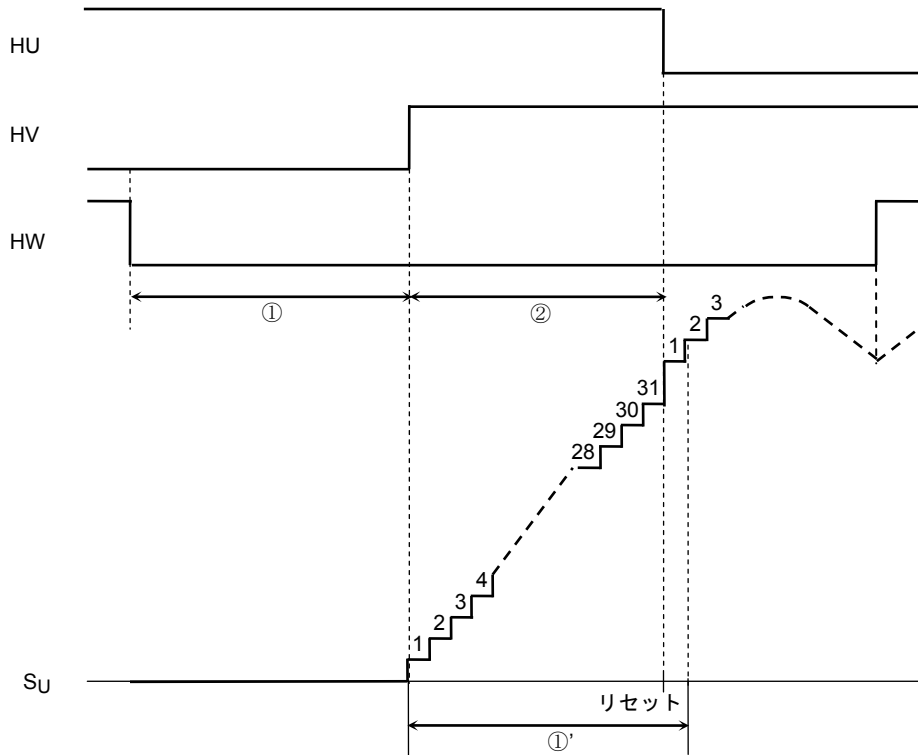


上図において、HU: \uparrow から HW: \downarrow までの時間①の 1/32 の時間幅で、変調波形の①' データは進み、同じく、HW: \downarrow から HV: \uparrow までの時間②の 1/32 の時間幅で、②' のデータは進みます。
 32 データが終了しても次のエッジが来ない場合には、次の 32 データは次のエッジが来るまで同じ時間幅で進みます。

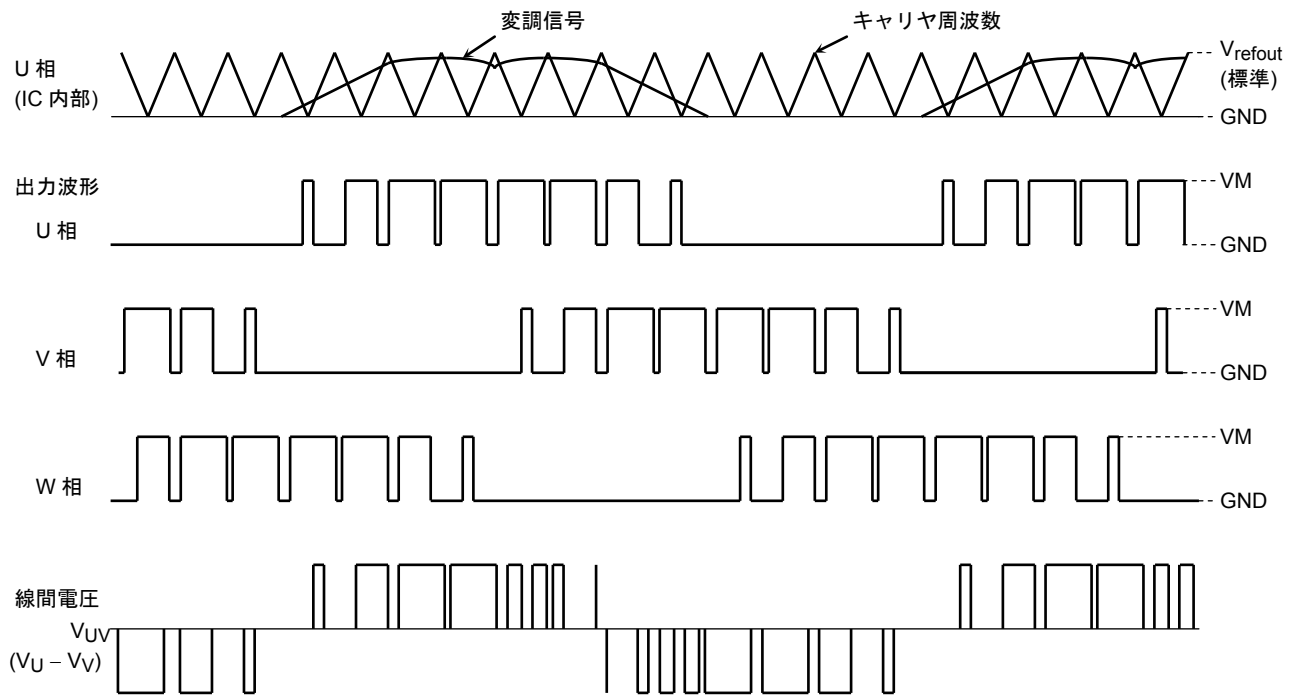


また、位置検出信号のゼロクロスごとに変調波形との位相合わせを行います。
 電気角 60°ごとに位置検出信号のアップエッジおよびダウンエッジと同期し変調波形はリセットされます。
 従いまして、ホール信号の位置ずれおよび、加減速時はリセットごとに変調波形が不連続となります。

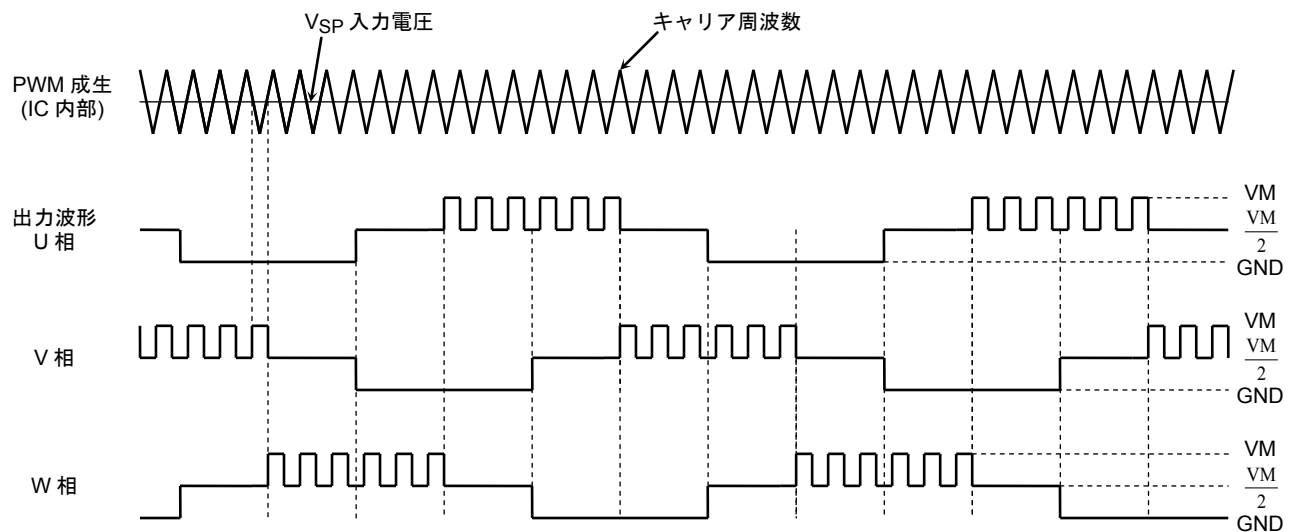
また、上記と併せて、位置検出信号のゼロクロスごとに変調波形との位相合わせを行います。
 電気角 60°ごとに位置検出信号（ホールアンプ出力信号）のアップエッジ、およびダウンエッジと同期し変調波形はリセットされます。
 従いまして、位置検出信号のゼロクロスずれにより、60°位相分の 32 データが終了する前に次のゼロクロスが来た場合、データはリセットされ、次の 60°位相分のデータが開始されます。
 この場合、リセットごとに変調波形が不連続となります。



<正弦波 PWM 駆動の出力動作波形>

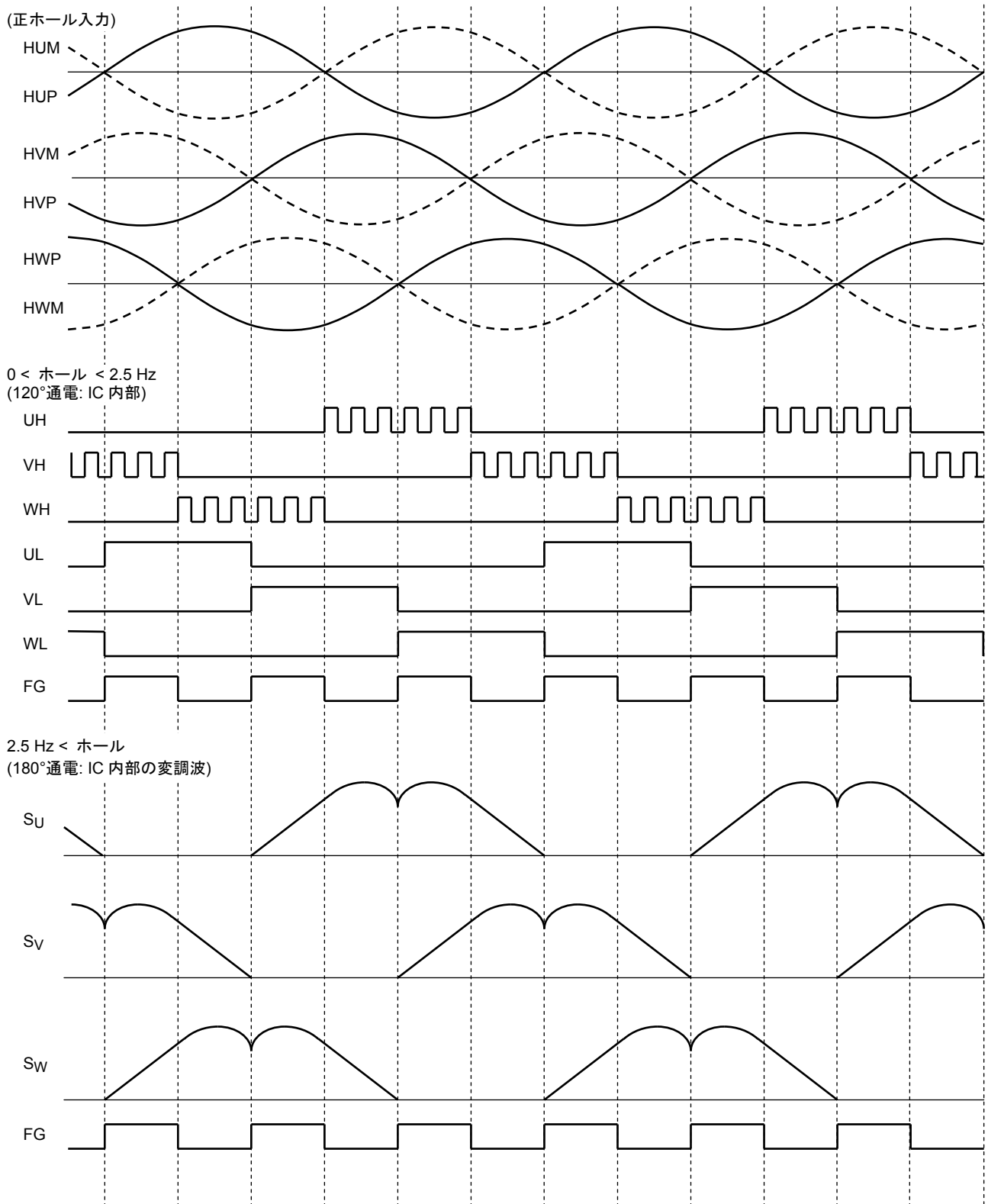


<矩形波駆動の出力動作波形>



注: 出力を抵抗で中点を出した場合の波形イメージとなります。 $\frac{VM}{2}$ は出力ハイインピーダンスの状態を意味します。

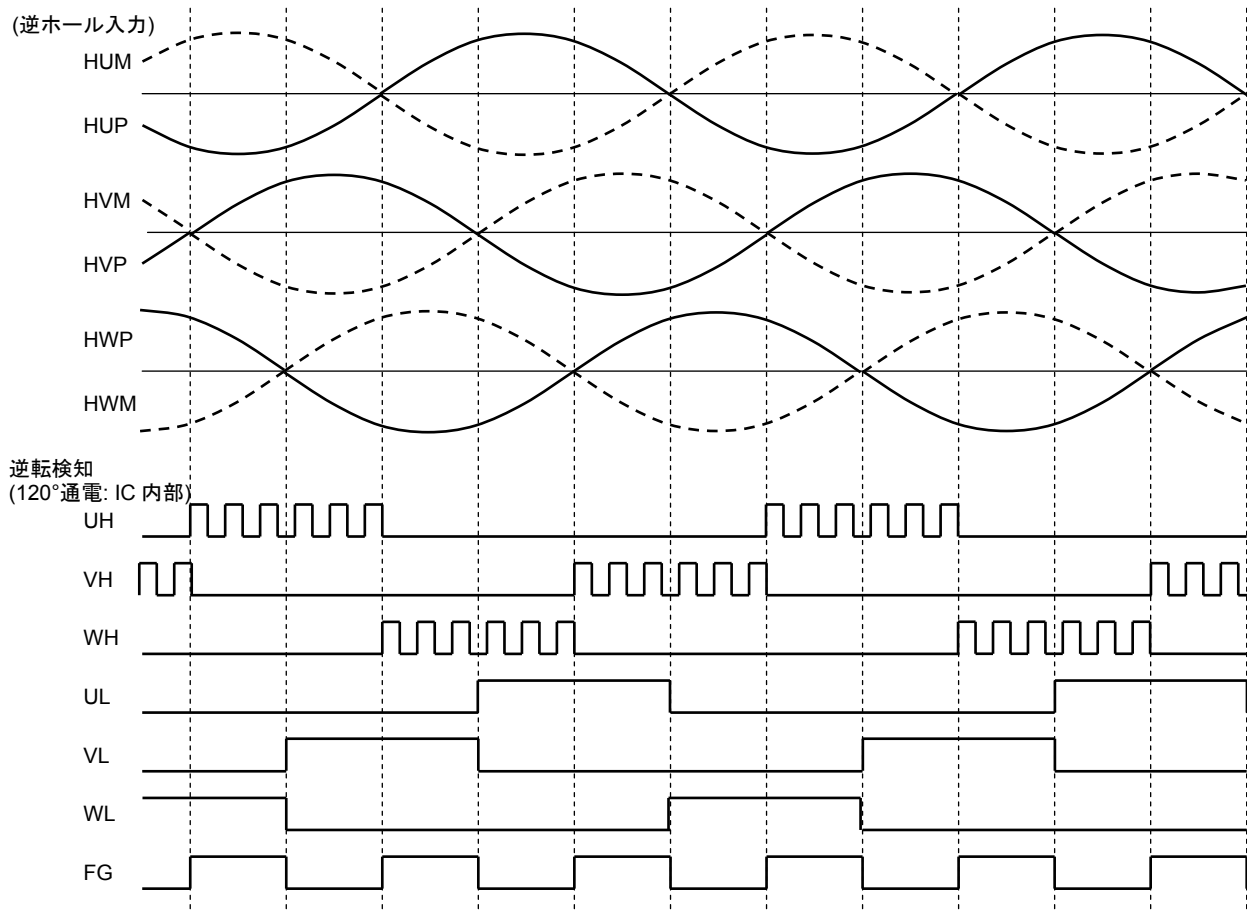
正転動作タイミングチャート (CW/CCW = Low, LA = GND)



*: ホール信号が 2.5 Hz 以上では、LA 端子に従い進角補正機能が動作します。

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しております。

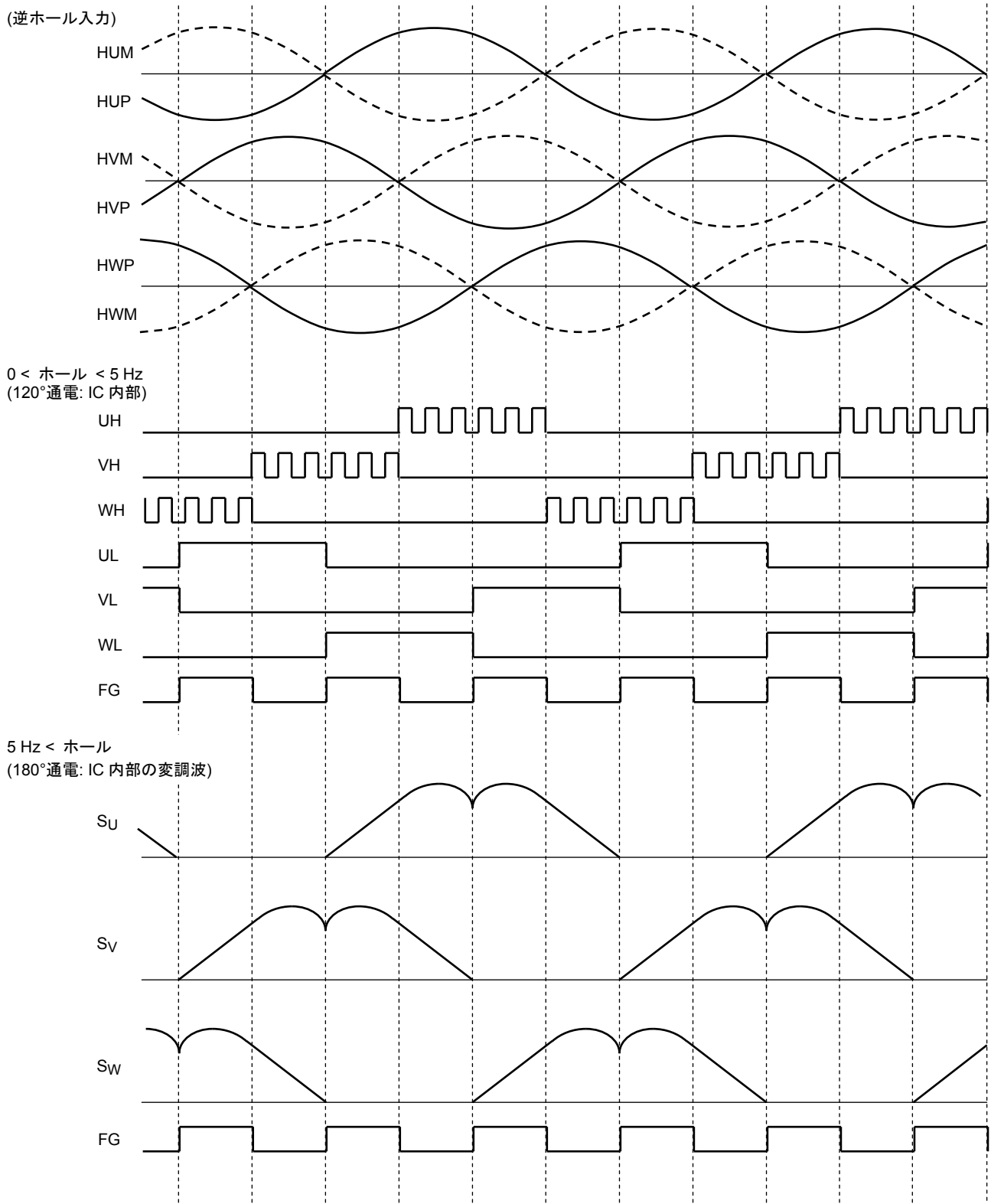
正転動作タイミングチャート (CW/CCW = Low, LA = GND)



*: CW/CCW = Low で逆ホール信号が入力された場合は、進角 0°の 120°通電で駆動します。(逆風動作)

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しております。

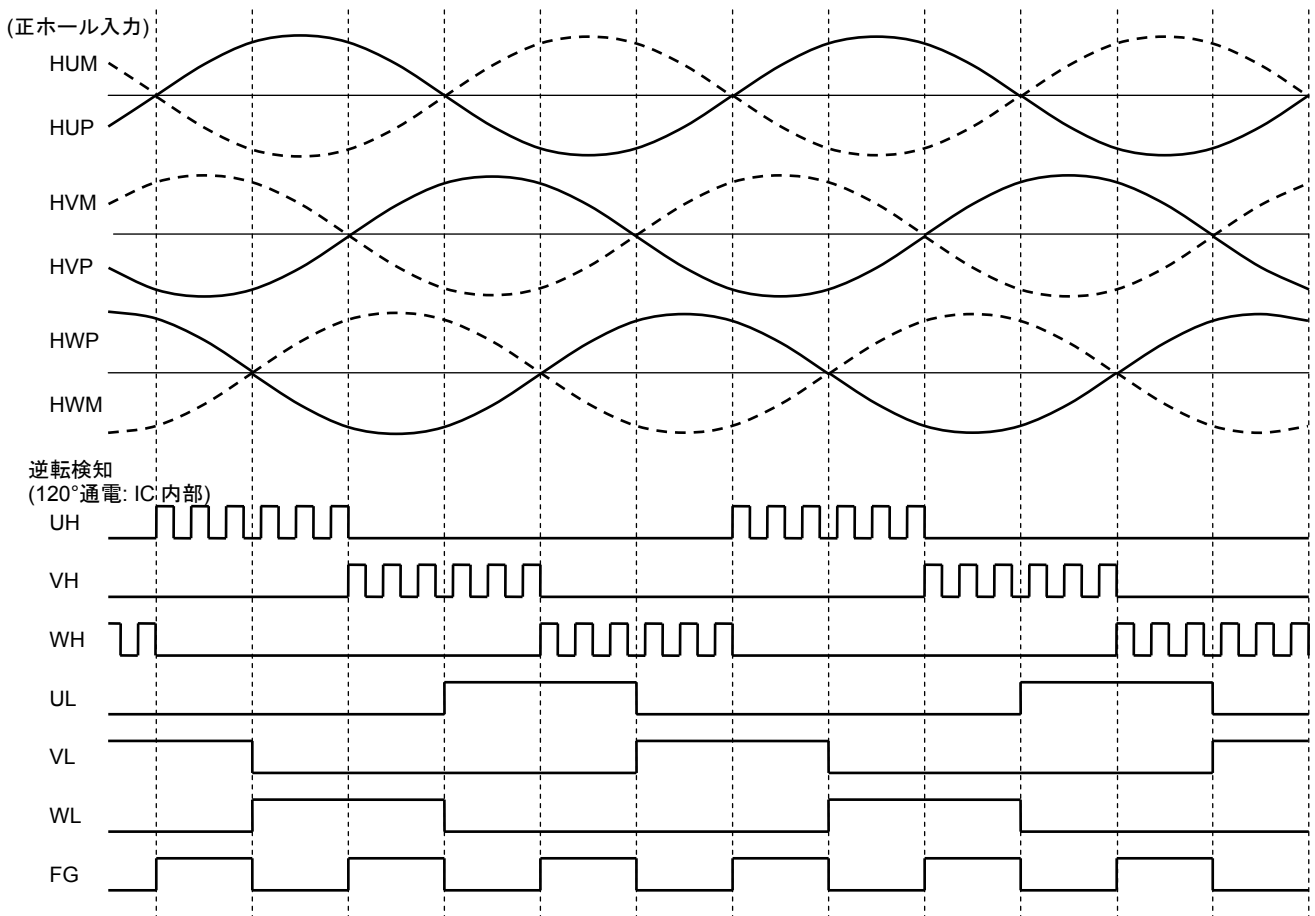
逆転動作タイミングチャート (CW/CCW = High, LA = GND)



*: ホール信号が 2.5 Hz 以上では、LA 端子に従い進角補正機能が動作します。

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しております。

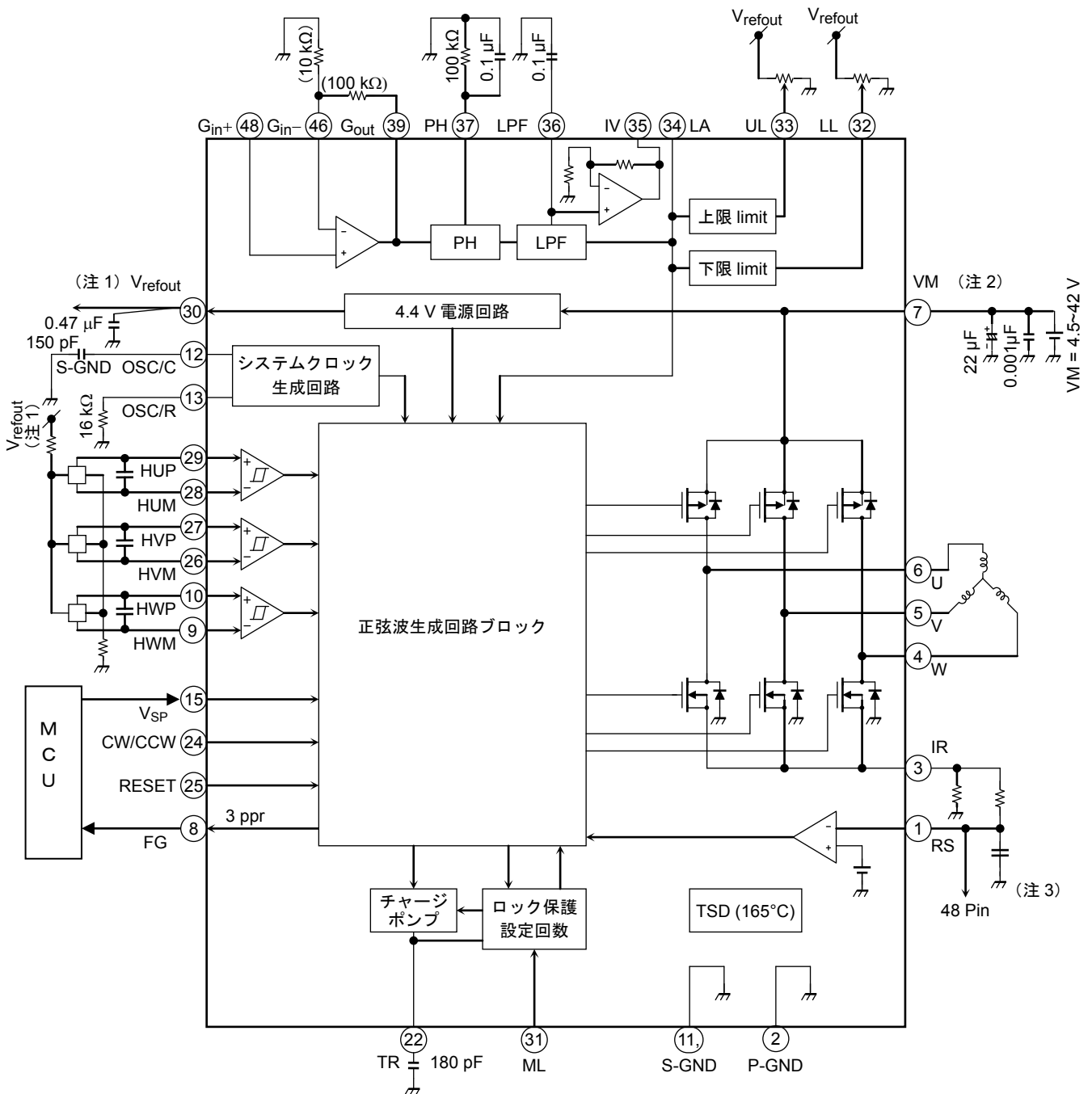
逆転動作タイミングチャート (CW/CCW = High, LA = GND)



*: CW/CCW = High で正ホール信号が入力された場合は、進角 0°の 120°通電で駆動します。(逆風動作)

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しております。

ブロック図



- 注 1: Vrefout 端子の直近に発振防止用のコンデンサを接続してください。
また、パッケージの放熱特性が厳しい場合は、Vrefout 出力に負荷を接続せず、外部電源より 4.4 V を供給してください。
- 注 2: VM 端子の直近に発振防止用のコンデンサを接続してください。
- 注 3: ノイズの影響が大きい場合は、C, R の L.P.F. を接続してください。
- 注 : 出力間のショートおよび出力の天絡、地絡時に IC の破壊および周辺部に過電流、過電圧が加わる恐れがありますので、出力ライン VM, IR, GND ラインの設計には十分注意してください。また、IC を回転差し（逆差し）した場合も同様に破壊の恐れがありますので注意してください。
- 注 : 応用回路上の外付け定数は、動作確認のためのイニシャル値となる場合がありますので、必要に応じて変更をお願いします。特に VM, Vrefout, ホール素子±間のコンデンサは実験の上、決定してください。

記載内容の留意点

1. ブロック図

ブロック図内の機能ブロック/回路/定数などは、機能を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

2. 等価回路

等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

3. タイミングチャート

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化している場合があります。

4. 応用回路例

応用回路例は、参考例であり、量産設計に際しては、十分な評価を行ってください。
また、工業所有権の使用の許諾を行うものではありません。

5. 測定回路図

測定回路内の部品は、特性確認のために使用しているものであり、応用機器の誤動作や故障が発生しないことを保証するものではありません。

使用上のご注意およびお願い事項

使用上の注意事項

- (1)絶対最大定格は複数の定格の、どの一つの値も瞬時たりとも超えてはならない規格です。
複数の定格のいずれに対しても超えることができません。
絶対最大定格を超えると破壊、損傷および劣化の原因となり、破裂・燃焼による傷害を負うことがあります。
- (2)過電流の発生やICの故障の場合に大電流が流れ続けないように、適切な電源ヒューズを使用してください。ICは絶対最大定格を超えた使い方、誤った配線、および配線や負荷から誘起される異常パルスノイズなどが原因で破壊することがあり、この結果、ICに大電流が流れ続けることで、発煙・発火に至ることがあります。破壊における大電流の流出入を想定し、影響を最小限にするため、ヒューズの容量や溶断時間、挿入回路位置などの適切な設定が必要となります。
- (3)モータの駆動など、コイルのような誘導性負荷がある場合、ON時の突入電流やOFF時の逆起電力による負極性の電流に起因するデバイスの誤動作あるいは破壊を防止するための保護回路を接続してください。ICが破壊した場合、傷害を負ったり発煙・発火に至ることがあります。
保護機能が内蔵されているICには、安定した電源を使用してください。電源が不安定な場合、保護機能が動作せず、ICが破壊することがあります。ICの破壊により、傷害を負ったり発煙・発火に至ることがあります。
- (4)デバイスの逆差し、差し違い、または電源のプラスとマイナスの逆接続はしないでください。電流や消費電力が絶対最大定格を超え、破壊、損傷および劣化の原因になるだけでなく、破裂・燃焼により傷害を負うことがあります。なお、逆差しおよび差し違いのままに通電したデバイスは使用しないでください。

使用上の留意点

(1)過電流保護回路

過電流制限回路（通常：カレントリミッタ回路）はどのような場合でも IC を保護するわけではありません。動作後は、速やかに過電流状態を解除するようお願いします。

絶対最大定格を超えた場合など、ご使用方法や状況により、過電流制限回路が正常に動作しなかったり、動作する前に IC が破壊したりすることがあります。また、動作後、長時間過電流が流れ続けた場合、ご使用方法や状況によっては、IC が発熱などにより破壊することがあります。

(2)熱遮断回路

熱遮断回路（通常：サーマルシャットダウン回路）は、どのような場合でも IC を保護するわけではありません。動作後は、速やかに発熱状態を解除するようお願いします。

絶対最大定格を超えて使用した場合など、ご使用法や状況により、熱遮断回路が正常に動作しなかったり、動作する前に IC が破壊したりすることがあります。

(3)放熱設計

パワーアンプ、レギュレータ、ドライバなどの、大電流が流出入する IC の使用に際しては、適切な放熱を行い、規定接合温度 (T_j) 以下になるように設計してください。これらの IC は通常使用時においても、自己発熱をします。IC 放熱設計が不十分な場合、IC の寿命の低下・特性劣化・破壊が発生することがあります。

また、IC の発熱に伴い、周辺に使用されている部品への影響も考慮して設計してください。

(4)逆起電力

モータを逆転やストップ、急減速を行った場合に、モータの逆起電力の影響でモータからモータ側電源へ電流が流れ込みますので、電源の Sink 能力が小さい場合、IC のモータ側電源端子、出力端子が絶対最大定格以上に上昇する恐れがあります。

逆起電力によりモータ側電源端子、出力端子が絶対最大定格電圧を超えないように設計してください。

製品取り扱い上のお願ひ

- 本資料に掲載されているハードウェア、ソフトウェアおよびシステム（以下、本製品という）に関する情報等、本資料の掲載内容は、技術の進歩などにより予告なしに変更されることがあります。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。また、文書による当社の事前の承諾を得て本資料を転載複製する場合でも、記載内容に一切変更を加えたり、削除したりしないでください。
- 当社は品質、信頼性の向上に努めていますが、半導体・ストレージ製品は一般に誤作動または故障する場合があります。本製品をご使用頂く場合は、本製品の誤作動や故障により生命・身体・財産が侵害されることのないように、お客様の責任において、お客様のハードウェア・ソフトウェア・システムに必要な安全設計を行うことをお願いします。なお、設計および使用に際しては、本製品に関する最新の情報（本資料、仕様書、データシート、アプリケーションノート、半導体信頼性ハンドブックなど）および本製品が使用される機器の取扱説明書、操作説明書などをご確認の上、これに従ってください。また、上記資料などに記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を使用する場合は、お客様の製品単独およびシステム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。
- 本製品は、特別に高い品質・信頼性が要求され、またはその故障や誤作動が生命・身体に危害を及ぼす恐れ、膨大な財産損害を引き起こす恐れ、もしくは社会に深刻な影響を及ぼす恐れのある機器（以下“特定用途”という）に使用されることは意図されていませんし、保証もされていません。特定用途には原子力関連機器、航空・宇宙機器、医療機器、車載・輸送機器、列車・船舶機器、交通信号機器、燃焼・爆発制御機器、各種安全関連機器、昇降機器、電力機器、金融関連機器などが含まれますが、本資料に個別に記載する用途は除きます。特定用途に使用された場合には、当社は一切の責任を負いません。なお、詳細は当社営業窓口までお問い合わせください。
- 本製品を分解、解析、リバースエンジニアリング、改造、改変、翻案、複製等しないでください。
- 本製品を、国内外の法令、規則及び命令により、製造、使用、販売を禁止されている製品に使用することはできません。
- 本資料に掲載してある技術情報は、製品の代表的動作・応用を説明するためのもので、その使用に際して当社及び第三者の知的財産権その他の権利に対する保証または実施権の許諾を行うものではありません。
- 別途、書面による契約またはお客様と当社が合意した仕様書がない限り、当社は、本製品および技術情報に関して、明示的にも黙示的にも一切の保証（機能動作の保証、商品性の保証、特定目的への合致の保証、情報の正確性の保証、第三者の権利の非侵害保証を含むがこれに限らない。）をしておりません。
- 本製品、または本資料に掲載されている技術情報を、大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的、あるいはその他軍事情報の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」、「米国輸出管理規則」等、適用ある輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続を行ってください。
- 本製品の RoHS 適合性など、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問い合わせください。本製品のご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用ある環境関連法令を十分調査の上、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は一切の責任を負いかねます。